

# Algoritmi e strutture dati

Koci Erik

May 19, 2021

## 1 Complessità algoritmi

1. **Costo:** si riferisce al costo di un singolo algoritmo
2. **Complessità:** si riferisce a più risoluzioni di un algoritmo

il costo di un blocco **if-then-else** è  $O(\max\{f(n), g(n), h(n)\})$  cioè **O(1)**.

### 1.1 Ordini di grandezza

1.  $\Theta(f(n))$  se cresce tanto quanto f
2.  $O(f(n))$  se la crescita è minore o uguale a f
3.  $\Omega(f(n))$  se la crescita è maggiore o uguale a f

### 1.2 Esercizi

- $1325n^2 + 12n + 1 = \theta(n^3)$  FALSO
- $76n^3 = O(n^3)$  VERO
- $n^2 \log n = O(n^2)$  FALSO
- $3^N = O(2^N)$  FALSO
- $1^n = O(2^{\frac{n}{2}})$  FALSO
- $2^N + 100 = O(2^N)$  VERO

- $n = O(n \log n)$  VERO
- $n^2 = (n \log n)$  FALSO
- $\log(n^2) = \Theta(\log n)$  VERO
- $(n+1)/2 = \Theta(n)$  VERO
- $\frac{(n+1)*n}{2} = \Theta(n^2)$  VERO

### 1.3 Analisi casi

#### 1. Caso pessimo

$$T_{\text{WORST}}(n) = \max T(I)$$

#### 2. Caso ottimo

$$T_{\text{BEST}}(n) = \min T(I)$$

#### 3. Caso medio

$$T_{\text{AVG}}(n) = \sum T(I)P(I)$$

### 1.4 Algoritmi ordinamento

**Selection sort:** scorre tutti gli elementi degli array e si cerca il valore più piccolo scambiando i due valori. Il costo è lineare con il numero di elementi da considerare:

$$T(n) = \Theta(n^2)$$

il costo è  $\Theta(n^2)$  perchè è presente una funzione min che ogni volta controlla se il numero è il minore. Le chiamate a **min** contribuiscono a  $n^2$  mentre il resto combacia con  $n$  cioè  $n^2 + n$ ;  $n$  viene assorbito.

**Ricerca binaria (ricorsiva):** per utilizzare questo algoritmo devo avere un array ordinato. Cerco il valore andando a verificare sempre nella metà dove mi aspetto che sia presente.

$$T(n) = 1 \text{ se } n = 0$$

$$T(n) = T(n/2) + 1$$

**equazione di ricorrenza:** ci aiuta a calcolare il costo analizzando una singola ricorsione.

### 1.5 metodo dell'iterazione:

consiste nello sviluppare l'equazione di ricorrenza, per intuirne la soluzione.

$$T(n) = c_1 + c_2 * \log(n) = \Theta(\log(n))$$

E' presente il **logaritmo** perchè ogni volta devo **dimezzare** il tutto in base al numero di elementi.  $c_1$  perchè devo eseguire le istruzioni la prima volta.

dimostrare che  $T(n) = O(n)$

$$T(n=1) \ n == 1$$

$$T(T([n/2]) + n \ n > 1$$

### 1.6 Metodo della sostituzione:

consiste facendo una dimostrazione per induzione. quindi parto dal valore base che è  $n$  (esempio 1) e dimostriamo che vale anche per un  $n$  più grande.

**caso base:**

$$T(1) = 1 \leq cx1$$

**induzione:**

$$\begin{aligned} T(n) &= T([n/2]) + n \\ &\leq c[n/2] + n \quad (\text{ipotesi induttiva}) \\ &\leq cn/2 + n = \frac{cn + 2n}{2} = (c/2 + 1)n \leq cn \end{aligned}$$

## 1.7 Master Theorem:

Si consideri la seguente equazione di ricorrenza:

$$T(n) = d \text{ se } n = 1$$
$$T(n) = aT(n/b) + cn^\beta \text{ se } n > 1$$

e sia:

$$\alpha = \frac{\log(a)}{\log(b)}$$

- a numero di chiamate ricorsive
- b mi dice come partiziono il mio input
- questi due valori mi danno  $\alpha$ .
- $\beta$  mi dice l'esponente che avevo.

L'equazione di ricorrenza ha la seguente soluzione:

1.  $T(n) = \Theta(n^\alpha)$  se  $\alpha > \beta$
2.  $T(n) = \Theta(n^\alpha * \log(n))$  se  $\alpha = \beta$
3.  $T(n) = \Theta(n^\beta)$  se  $\alpha < \beta$

Il teorema fondamentale **non** si può applicare ad algoritmi ricorsivi che non effettuano **partizioni bilanciate**.  
ad esempio non può essere applicato nella risoluzione di fibonacci ricorsivo.

Esempio:

$$T(n) = 1 \text{ } n <= 1$$
$$T(n1) + T(n2) + 1 \text{ } n > 2$$

Se le **partizioni sono bilanciate** conviene utilizzare il **Master Theorem**.

**partizione bilanciate:** quando facciamo chiamate ricorsive prendo il mio input suddividendolo in parti  $n/b$ . Fibonacci non è bilanciante perche abbiamo due chiamate ricorsive diverse.

**L'analisi ammortizzata:** studia il costo medio di una sequenza di operazioni.

Sia  $T(n, k)$  il tempo totale richiesto da un algoritmo, nel caso pessimo, per effettuare  $k$  operazioni su istanze di lunghezza  $n$ . Definiamo il **costo ammortizzato** su una sequenza di  $k$  operazioni come:

$$T_\alpha(n) = \frac{T(n, k)}{k}$$

## 1.8 Algoritmi di visita degli alberi

Esistono due tipologie di visita:

- In profondità (pre-ordine, in-ordine, post-ordine)
- In ampiezza

Nella visita **pre-ordine** si parte visitando il nodo della radice per poi passare a visitare tutto il nodo sinistro, risalendo poi andando verso destra.

Nella visita **in-ordine** si parte a visitare dal ramo più in basso a sinistra risalendo per poi andare verso destra.

Nella visita **post-ordine** vengono prima visitati i nodi più in profondità partendo sempre da sinistra verso destra per poi risalire.

Nella visita per **ampiezza** si analizza l'albero a livelli, partendo dalla radice.

## 1.9 Alberi AVL

Un albero *AVL* è un albero di ricerca (quasi) bilanciato. Questo albero supporta le operazioni di *insert()*, *delete()*, *search()* con costo  $O(\log n)$  nel **caso pessimo**.

### 1.9.1 Fattore di bilanciamento

Il fattore di bilanciamento  $\beta(v)$  di un nodo  $v$  è dato dalla differenza tra l'altezza del sottoalbero sinistro e del sottoalbero destro di  $v$ :

$$\beta(v) = \text{altezza}(v.\text{left}) - \text{altezza}(v.\text{right})$$

### 1.9.2 Bilanciamento in altezza

Un albero si dice **bilanciato in altezza** se le altezze dei sottoalberi sinitro e destro di ogni nodo differiscono al più di uno.

$$\beta \leq 1$$

**Definizione:** un albero *AVL* è un *ABR* bilanciato in altezza.

### 1.9.3 Inserimento e rimozione

Inserimenti e rimozioni richiedono di essere modificati per mantenere il bilanciamento dell'albero.

L'operazione fondamentale per ribilanciare l'albero è la **rotazione semplice**.

### 1.9.4 Rotazione a sinistra

Per effettuare questa rotazione prendo il nodo problematico e effettuo una rotazione scambiandolo con il successivo ed il nodo scambiato diventerà figlio destro mentre il figlio del nodo precedente diventerà figlio sinistro.

## 1.10 Alberi 2-3

Un albero 2-3 è un albero in cui:

- Tutti i percorsi radice-foglia hanno la stessa lunghezza
- Le foglie contengono le chiavi (e i dati da memorizzare) e sono ordinate da sinistra verso destra in ordine di chiave crescente.
- Ogni nodo interno (non foglia)  $v$  ha 2 o 3 figli e mantiene due informazioni
  - $S[v]$ , **chiave massima** nel sottoalbero sinitro (2 o 3 figli)
  - $M[v]$ , **chiave massima** nel sottoalbero centrale (3 figli)
- Distribuzione dei valori  $k$  delle chiavi nei sottoalberi:
  - Sinistro  $k \leq S[v]$
  - Centro  $S[v] < k \leq M[v]$
  - Destro  $k > M[v]$

## 1.11 Tabelle Hash

Le **tabelle hash** hanno una implementazione basata su una chiave  $k$  e array.

Per ottenere la chiave sono presenti diverse tecniche di calcolo.

Ricapitolando, per realizzare una tabella hash efficiente abbiamo bisogno di:

- Un vettore
- Una funzione has calcolabile velocemente e che garantisca una buona distribuzione delle chiavi nel vettore
- Un meccanismo per gestire le collisioni

### 1.11.1 Problema delle collisioni

Una funzione hash  $h$  si dice **perfetta** se è iniettiva:

$$\forall u, v \in U : u \neq v \rightarrow h(u) \neq h(v)$$

Se le collisioni sono inevitabili, è necessario trovare un metodo che le minimizzi, distribuendo **uniformemente** le chiavi negli indici della tabella hash.

### 1.11.2 Funzioni hash

E' necessario fare una premessa; nelle funzioni hash è **sempre possibile** trasformare una chiave complessa in un numero, (conversione in binario).

### 1.11.3 Metodo dell'estrazione

Le caratteristiche di questo metodo sono:

- Usa solo una parte della chiave
- Si seleziona una sottosequenza di  $p$  bit, con  $m = 2^p$
- Solitamente dalle posizioni centrali

**esempio:** Verranno prese le cifre centrali 101000

$$\text{bin}(\text{"beer"}) = 000010\ 000101\ 000101\ 010010$$

- **Vantaggi:** molto veloce da calcolare
- **Svantaggi** rischio collisioni più alto di altri metodi

#### 1.11.4 Metodo della divisione

Basata sul resto della divisione per  $m$ :

- **Vantaggio:** molto veloce
- **Svantaggio:** Suscettibile a specifici valori di  $m$ . Per risolvere questo problema bisogna scegliere  $m$  come numero primo non troppo vicino ad una potenza di 2.

**Esempio:**

$$m = 12, k = 100 \rightarrow h(k) = 4$$

#### 1.11.5 Metodo della moltiplicazione

Basato sulla moltiplicazione e il resto del numero

1. Sia  $A$  una costante,  $0 < A < 1$
2. Moltiplichiamo  $k$  per  $A$  e prendiamo la parte frazionaria
3. Moltiplichiamo quest'ultima per  $m$  e prendiamo la parte intera

**Esempi:**

$$m = 3, k = 3, A = 0.8 \rightarrow h(k) = 2$$

$$m = 1000, k = 123, A \approx 0.6180339887... \rightarrow h(k) = 18$$

- **Svantaggi:** lento (più lento del metodo di divisione)
- **Vantaggi** Il valore di  $m$  non è critico
- **Come scegliere A?**  $A \approx (\sqrt{5} - 1)/2 = 0.61803...$  (**Knuth**)

#### 1.11.6 Metodo della codifica algebrica

Metodo utilizzando dal compilatore java basato su espressioni algebriche:

$$h(k) = (k_n x^n + k_{n-1} x^{n-1} + \dots + k_1 x + k_0) \bmod m$$

$$k = k_n k_{n-1} \dots k_1 k_0$$

Dove  $k_0, k_1 \dots$  possono essere, ad esempio, i bit della **codifica binaria** di  $k$ , oppure i **codici ascii** dei singoli caratteri di  $k$ .

$x$  è un valore **costante**.

- **Vantaggi:** dipende da tutti i bit/caratteri della chiave
- **Svantaggi:**  $n$  addizioni e  $n * (n - 1)/2$  prodotti

### 1.11.7 Problema delle collisioni

Attraverso questi metodi elencati precedentemente siamo riusciti a ridurre il numero di collisioni, ma senza eliminarle.

Per risolvere questo problema la **complessità computazionale potrebbe aumentare a  $n$** , possono essere utilizzate le seguenti tecniche:

1. **Concatenamento**
2. **Indirizzamento aperto**

### 1.11.8 concatenamento

Nella tecnica di **concatenamento** gli elementi con lo stesso valore hash  $h$  vengono memorizzati in una lista concatenata (linked list).

Il **fattore di carico** è dato dal rapporto tra numero di elementi memorizzati e dimensioni della tabella.

La **complessità** del concatenamento è la seguente:

- insert:  $\Theta(1)$
- search:  $\Theta(n)$
- delete:  $\Theta(n)$

### 1.11.9 indirizzamento aperto

L'idea è quella di memorizzare tutte le chiavi nella tabella stessa, ed ogni slot contiene una chiave oppure *null*.

**Inserimento:** se lo slot prescelto è utilizzato, si cerca uno slot alternativo.

**Ricerca:** si cerca nello slot prescelto, epoi negli slot alternativi fino a quando non si trova la chiave oppure *null*.

Vengono utilizzati diversi algoritmi di indirizzamento, per esempio i seguenti:

### **Ispezione lineare**

Il primo elemento determina l'intera sequenza. In questo modo si ottengono **lunghe sottosequenze**.

$$h(k, i) = (h'(k) + 1)$$

### **Ispezione quadratica:**

L'ispezione iniziale è in  $h'(k)$ , mentre le successive hanno un offset che dipende da una **funzione quadratica nel numero di ispezione**.

$$h'(k) + c_1 i + c_2 i^2$$

### **Doppio hashing:**

Formato da **due funzioni ausiliari** di cui la prima  $h_1$  fornisce la prima ispezione, mentre  $h_2$  fornisce l'offset delle successive ispezioni.

$$h(k, i) = (h_1(k) + i h_2(k))$$

### **1.11.10 Conclusioni hash table**

Usare funzioni hash  $h(k)$  che producano valori il più possibile uniformemente distribuiti è molto importante perché altrimenti potremmo arrivare ad una complessità computazionale pari a  $O(n)$ .

### **Problemi con hashing:**

- Scarsa locality of reference (cache miss)
- In base all'implementazione è in genere difficile ottenere le chiavi in ordine
- Sebbene il costo medio per operazione sia basso, la singola operazione può risultare molto costosa, ad esempio se occorre ridimensionare la tabella e redistribuire le chiavi.

## 2 Scelta degli algoritmi

A seconda delle operazioni da eseguire è necessario adattare diverse tecniche di implementazione di un algoritmo.

### 2.0.1 Implementazione su un vettore ordinato

Questo tipo di ricerca ha un costo computazionale basso nel caso in cui volessimo **ricercare degli elementi**. Costi computazionali:

- Ricerca  $O(\log n)$
- Inserimento  $O(n)$
- Eliminazione  $O(n)$

### 2.0.2 Implementazione su liste concatenate non ordinate

Questo implementazione converrebbe utilizzarla nel caso in cui volessimo **aggiungere o eliminare degli elementi**. Costi computazionali:

- Ricerca  $O(n)$
- Inserimento  $O(1)$
- Eliminazione  $O(n)$

### 2.0.3 Implementazione alberi ABR

Implementazione basata su alberi binari. Costi computazionali:

- Ricerca  $O(h)$
- Inserimento  $O(h)$
- Eliminazione  $O(h)$

#### 2.0.4 Implementazione alberi AVL

Implementazione basata su alberi binari a altezza equivalente. Costi computazionali:

- Ricerca  $O(\log n)$
- Inserimento  $O(\log n)$
- Eliminazione  $O(\log n)$

#### 2.0.5 Implementazione alberi 2-3

Implementazione basata su alberi binari ordinati con chiavi massime. Costi computazionali:

- Ricerca  $O(\log n)$
- Inserimento  $O(\log n)$
- Eliminazione  $O(\log n)$

#### 2.0.6 Hash table

Implementazione basata su array, dove l'elemento con chiave  $k$  è memorizzato nel  $k$ -esimo "slot" dell'array.

- |                                  |                                  |
|----------------------------------|----------------------------------|
| • Ricerca caso medio $O(1)$      | Ricerca caso pessimo $O(n)$      |
| • Inserimento caso medio $O(1)$  | Inserimento caso pessimo $O(n)$  |
| • Eliminazione caso medio $O(1)$ | Eliminazione caso pessimo $O(n)$ |

### 2.1 Riepilogo

	search		insert		delete	
	Medio	Pessimo	Medio	Pessimo	Medio	Pessimo
Array ordinato	$O(\log n)$	$O(\log n)$	$O(n)$	$O(n)$	$O(n)$	$O(n)$
Lista non ordinata	$O(n)$	$O(n)$	$O(1)$	$O(1)$	$O(n)$	$O(n)$
ABR	$O(\log n)$	$O(n)$	$O(\log n)$	$O(n)$	$O(\log n)$	$O(n)$
Albero AVL	$O(\log n)$					
Albero 2-3	$O(\log n)$					
Tabella Hash	$O(1)$	$O(n)$	$O(1)$	$O(n)$	$O(1)$	$O(n)$

### 3 Algoritmi di ordinamento

#### 3.0.1 ordinamento in loco:

L'algoritmo permuta gli elementi direttamente nell'array originale, senza usare un altro array di appoggio.

#### 3.0.2 ordinamento stabile:

L'algoritmo preserva l'ordine con cui elementi con la stessa chiave compaiono nell'array originale.

#### 3.1 Selection sort

Cerca il minimo in  $A[k + 1..n]$  e spostalo in posizione  $k + 1$ .

La complessità di questo algoritmo è pari a:

$$O(n^2)$$

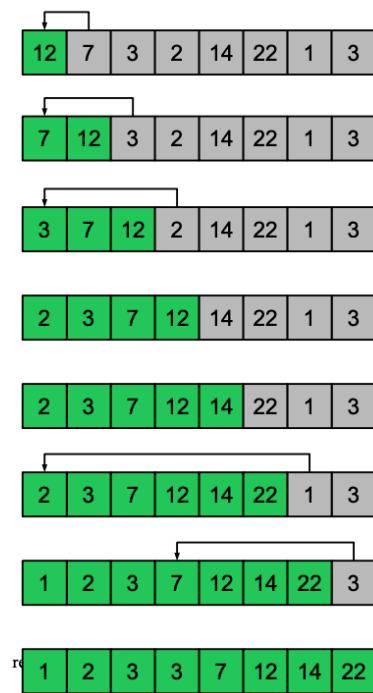


### 3.2 Insertion sort

Inserisco l'elemento di posizione  $k+1$  nella **posizione corretta** all'interno dei primi  $k$  elementi ordinati. Al termine del passo  $k$ , il vettore ha le prime  $k$  componenti ordinate.

Il costo computazionale di questo algoritmo è:

$$O(n^2)$$



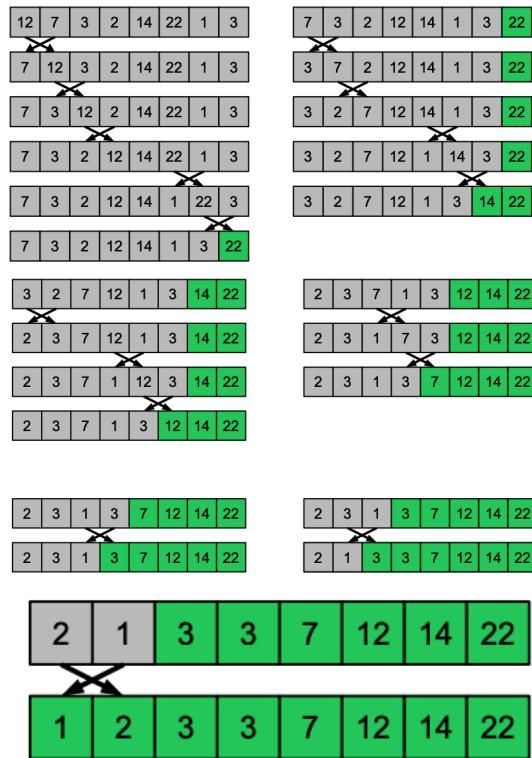
### 3.3 Bubble sort

Ad ogni scansione scambia le coppie di elementi adiacenti che non sono nell'ordine corretto.

Ad ogni scansione **scambia le coppie di elementi adiacenti**. Dopo la prima scansione, l'elemento massimo occupa l'ultima posizione, dopo la k-esima scansione, i k elementi massimi occupano la posizione corretta in fondo all'array. Nel caso *pessimo* – *ottimo* bubble Sort ha costo:

$$\Theta(n^2)$$

$$\Theta(n)$$



## 3.4 Quick sort

Scegli un elemento  $x$  del vettore  $v$ , e **partiziona** il vettore in due parti considerando gli elementi  $\leq x$  e quelli  $> x$   
Ordina ricorsivamente le due parti.

Restituisci il risultato concatenando le due parti ordinate.

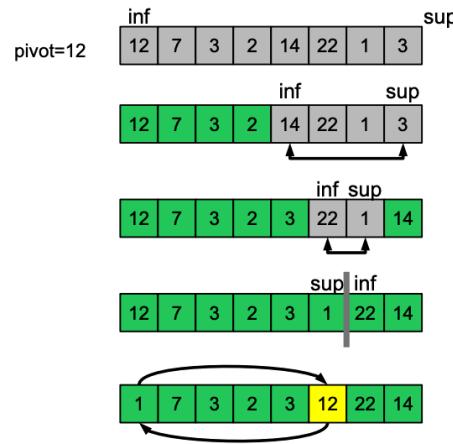
### 3.4.1 Partizionamento

Manteniamo due indici,  $\text{inf}$  e  $\text{sup}$ , che vengono fatti **scorrere dalle estremità** del vettore verso il centro. Quando entrambi ( $\text{inf}$  e  $\text{sup}$ ) non possono essere fatti avanzare verso il centro, si **scambia**  $A[\text{inf}]$  e  $A[\text{sup}]$ .

Il costo quick sort: Dipende dal partizionamento:

**caso peggiore:**  $\Theta(n^2)$

**caso migliore:**  $\Theta(n \log n)$



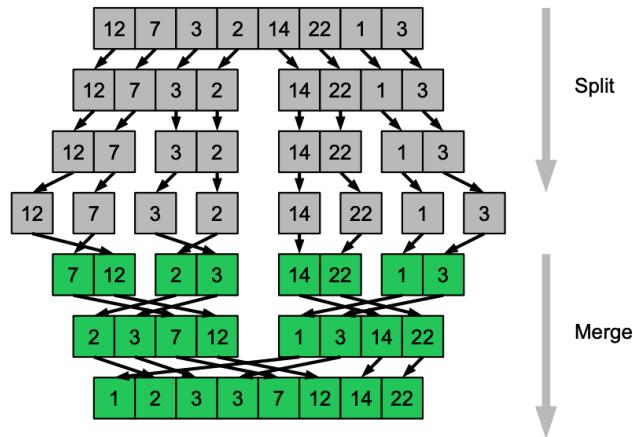
### 3.5 Merge Sort

Questo algoritmo **divide**  $A[]$  in **due metà**,  $A1[]$  e  $A2[]$  (senza permutare) di dimensioni uguali;

Applica **ricorsivamente** Merge Sort a  $A1[]$  e  $A2[]$ .

**Fonde** (merge) gli array ordinati  $A1[]$  e  $A2[]$  per ottenere l'array  $A[]$  ordinato.

### Merge Sort: esempio



### 3.6 Heapsort

Funzionamento:

1. Costruire un **max-heap** a partire dal vettore  $A[]$  originale, mediante l'operazione **heapify()**
2. Estrarre il **massimo** ( $findMax() + deleteMax()$ )
3. **Inserire** il massimo in ultima posizione di  $A[]$ .
4. **Ripetere** il punto 2. finché lo heap diventa vuoto

### 3.6.1 Albero binario perfetto

Un albero binario è **perfetto** se:

- Tutte le foglie hanno la stessa altezza  $h$
- Nodi interni hanno grado 2

Un albero perfetto ha altezza  $h \simeq \log N$

Il numero di nodi è  $N = \text{nodi} = 2^{h+1} - 1$

### 3.6.2 Albero binario completo

Un albero binario è **completo** se:

- Tutte le foglie hanno profondità  $h$  o  $h-1$
- Tutti i nodi a livello  $h$  sono “accatastati” a sinistra
- Tutti i nodi interni hanno grado 2, eccetto al più uno

### 3.6.3 Max-heap

Un albero binario completo è un albero **max-heap** sse:

- Ad ogni nodo  $i$  viene associato un valore  $A[i]$
- $A[\text{Parent}(i)] \geq A[i]$

### 3.6.4 Min-heap

Un albero binario completo è un albero **min-heap** sse:

- Ad ogni nodo  $i$  viene associato un valore  $A[i]$
- $A[\text{Parent}(i)] \leq A[i]$

## 3.7 Operazioni su array heap

### 3.7.1 findMax()

Individua il valore massimo contenuto in uno heap.

Il massimo è sempre la radice, ossia  $A[1]$ .

L'operazione ha costo  $\Theta(1)$ .

### 3.7.2 fixHeap()

Ripristinare la proprietà di max-heap.

Supponiamo di rimpiazzare la radice  $A[1]$  di un max-heap con un valore qualsiasi, vogliamo fare in modo che  $A[]$  diventi nuovamente uno heap.

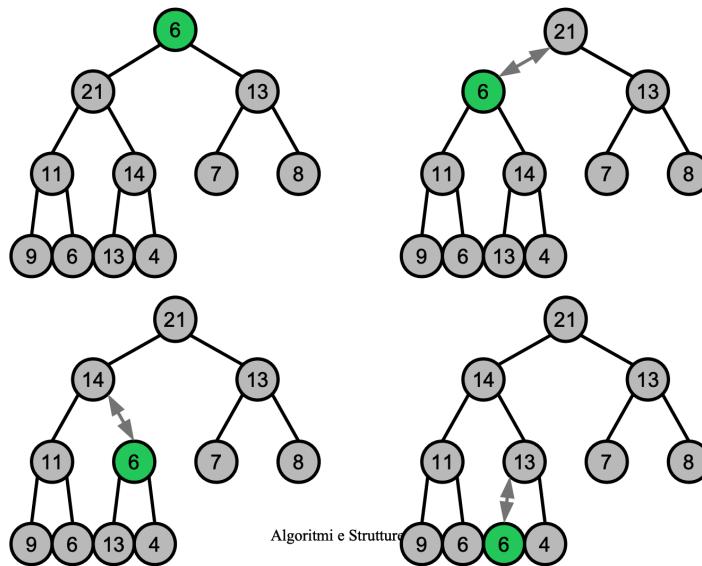
### 3.7.3 heapify()

Costruire uno heap a partire da un array privo di alcun ordine.

### 3.7.4 deleteMax()

Rimuovi l'elemento massimo da un maxheap  $A[]$ .

### 3.7.5 Esempio heapSort:



# Algoritmi di ordinamento: sommario

- Abbiamo visto diversi algoritmi di ordinamento:
  - Selection Sort: ottimo/medio/pessimo  $\Theta(n^2)$
  - Insertion Sort: ottimo/medio/pessimo  $\Theta(n^2)$
  - Bubble Sort: ottimo  $\Theta(n)$ , (medio)/pessimo  $\Theta(n^2)$
  - Quick Sort: ottimo  $\Theta(n \log n)$ , medio  $O(n \log n)$ , pessimo  $\Theta(n^2)$
  - Merge Sort: ottimo/medio/pessimo  $\Theta(n \log n)$  (non in-loco)
  - Heap Sort: ottimo/medio/pessimo  $O(n \log n)$
- Nota:
  - Tutti questi algoritmi sono basati su confronti
    - le decisioni sull'ordinamento vengono prese in base al confronto ( $<$ ,  $=$ ,  $>$ ) fra due valori

Esercizio: come modificare per avere caso ottimo  $\Theta(n)$ ?

Esercizio: perché il caso medio è  $\Theta(n^2)$ ?

## 4 Tecniche lineari di ordinamento

### 4.1 Counting Sort

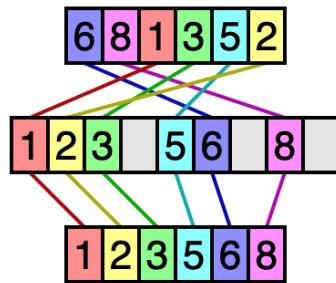
I valori di  $A[0..n - 1]$  appartengono all'intervallo  $[0, k - 1]$  (ciascun valore può comparire zero o più volte).

Costruisco un array  $Y[0, k - 1]$ ;  $Y[i]$  conta il numero di volte in cui il valore  $i$  compare in  $A[]$ .

Ricolloco i valori così ottenuti in  $A$ .

**Counting Sort:** Costo

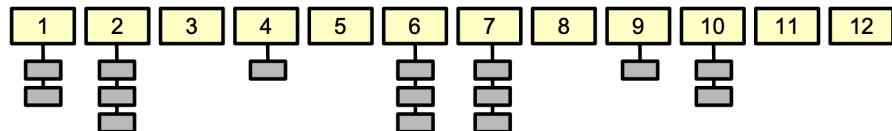
$$O(\max\{n, k\}) = O(n + k) = O(n)$$



## 4.2 Bucket Sort

Cosa succede se i valori da ordinare non sono numeri interi, ma record associati ad una chiave?

Possiamo usare liste concatenate.



### Bucket Sort: Costo

$$O(n + k)$$

## 4.3 Radix Sort

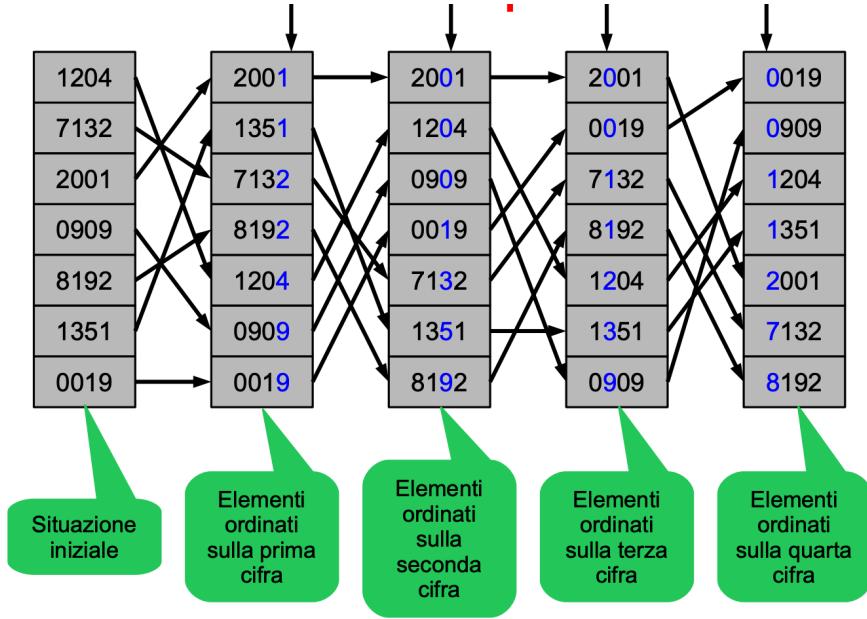
Supponiamo di voler ordinare  $n$  numeri con 4 cifre decimali.

Questo richiederebbe  $n + 10000$  operazioni; se  $n \log n < n + 10000$ , questo non sarebbe conveniente.

Prima ordino in base alla cifra delle **unità**.

Poi ordino in base alla cifra delle **decine**.

Poi ordino in base alla cifra delle **centinaia**.



## 5 Selezione del k-esimo

Consideriamo il seguente problema:

**Selezione del k-esimo minimo:** dato un array  $A[1..n]$  di valori distinti e un valore  $1 \leq k \leq n$ , trovare l'elemento che è maggiore di esattamente  $k - 1$  elementi.

**Medianoo:** il valore che occuperebbe la posizione  $(n/2)$  se l'array fosse ordinato.

I motori di ricerca producono molti risultati a fronte di una singola query. I risultati vengono mostrati in pagine, in ordine decrescente di rilevanza. È inutile ordinare tutti i risultati in base alla rilevanza.

Verifichiamo ora i costi computazionali dei singoli casi:

**Ricerca del minimo:**

$$T(n) = n - 1 = \Theta(n)$$

**Ricerca del secondo minimo:**

$$T(n) = 2n - 3 = \Theta(n)$$

Selezione del k-esimo elemento:

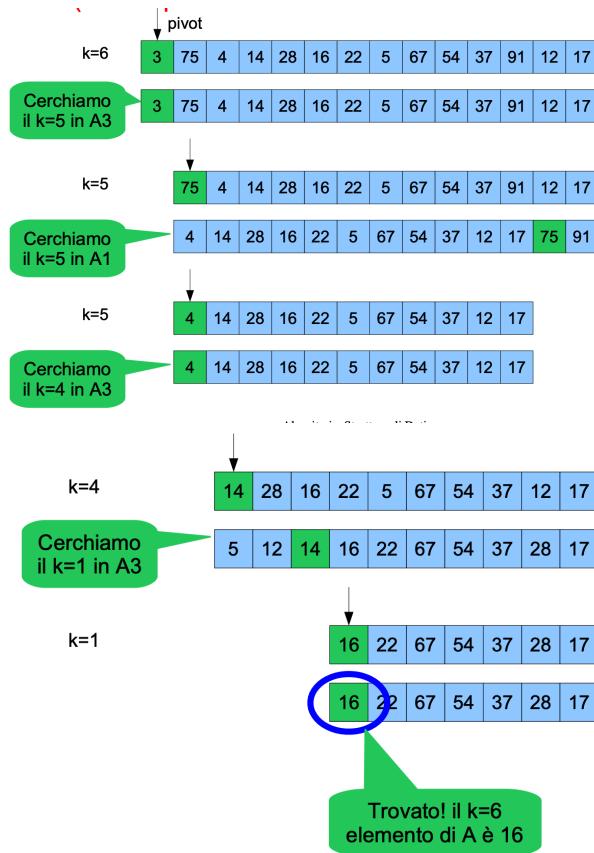
$$T(n) = \Theta(kn)$$

Selezione del valore mediano:

$$T(n) = O(n + k \log n) = O(n + (n/2)\log n) = O(n \log n)$$

### 5.0.1 Adattamento di quicksort al problema della selezione:

In questo modo divido il mio array in più partizioni, andando a eliminare quelle inutili.



### 5.0.2 Analisi dell'algoritmo quickSelect()

**Costo nel caso ottimo:**

$$T(n) = T(n/2) + n = \Theta(n)$$

**Costo nel caso pessimo:**

$$T(n) = T(n - 1) + n = \Theta(n^2)$$

**Costo nel caso medio:**

$$T(n) \leq 4n$$

## 6 Code con priorità

Le code con priorità sono strutture dati che mantengono il minimo (massimo) in un insieme dinamico di chiavi.

$$coda = key | elem$$

Sono presenti due possibili implementazioni:

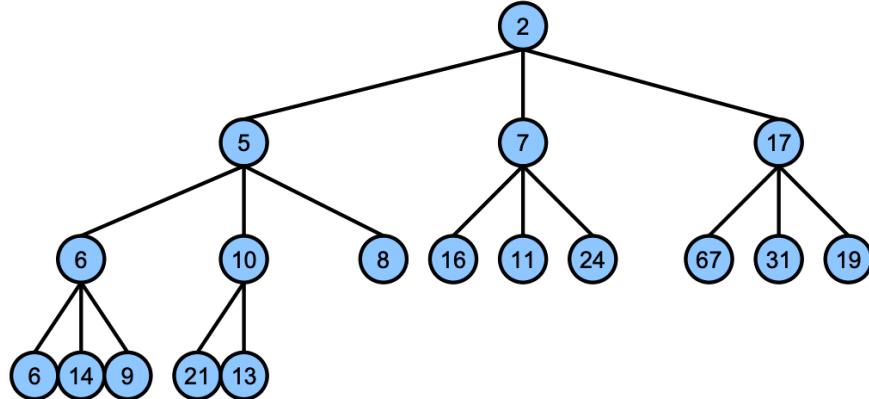
- d-heap
- heap binomiali e heap di fibonacci

### 6.0.1 d-heap

Un d-heap è un albero d-ario con le seguenti proprietà:

1. Un d-heap di altezza  $h$  è perfetto almeno fino alla profondità  $h - 1$ ; le foglie al livello  $h$  sono accatastate a sinistra.
2. Ciascun nodo  $v$  contiene una  $chiave(v)$  e un elemento  $elem(v)$ . Le chiavi appartengono ad un dominio totalmente ordinato.
3. Ogni nodo diverso dalla radice ha chiave non inferiore ( $\geq$ ) a quella del padre.

Esempio d-heap:  $d = 3$



Un d-heap con  $n$  nodi ha **altezza**  $O(\log_d n)$

## Riepilogo costi per d-heap

- **findMin() → elem**  $O(1)$
- **insert(elem e, chiave k)**  $O(\log_d n)$
- **delete(elem e)**  $O(d \log_d n)$
- **deleteMin()**  $O(d \log_d n)$
- **increaseKey(elem e, chiave d)**  $O(d \log_d n)$
- **decreaseKey(elem e, chiave d)**  $O(\log_d n)$

## 7 Union find

L'**union find** è una struttura dati basata sugli insiemi.

Essa può creare un insieme a partire da un singolo elemento, unire due insiemi, identificare l'insieme a cui appartiene un elemento. Gli insiemi contengono complessivamente  $n \leq k$  elementi. Ogni insieme è identificato da un rappresentante univoco.

**Operazioni Union find:**

- $\text{makeSet}(\text{elem } x)$ : Crea un insieme il cui unico elemento (e rappresentante) è  $x$ . Esso non deve appartenere ad un altro insieme esistente.
- $\text{find}(\text{elem } x) \rightarrow \text{name}$ : Restituisce il rappresentante dell'unico insieme contenente  $x$ .
- $\text{union}(\text{name } x, \text{name } y)$ : Unisce i due insiemi rappresentati da  $x$  e da  $y$ . Assumiamo che il nome del nuovo insieme sia  $x$ . I vecchi insiemi devono essere distrutti.

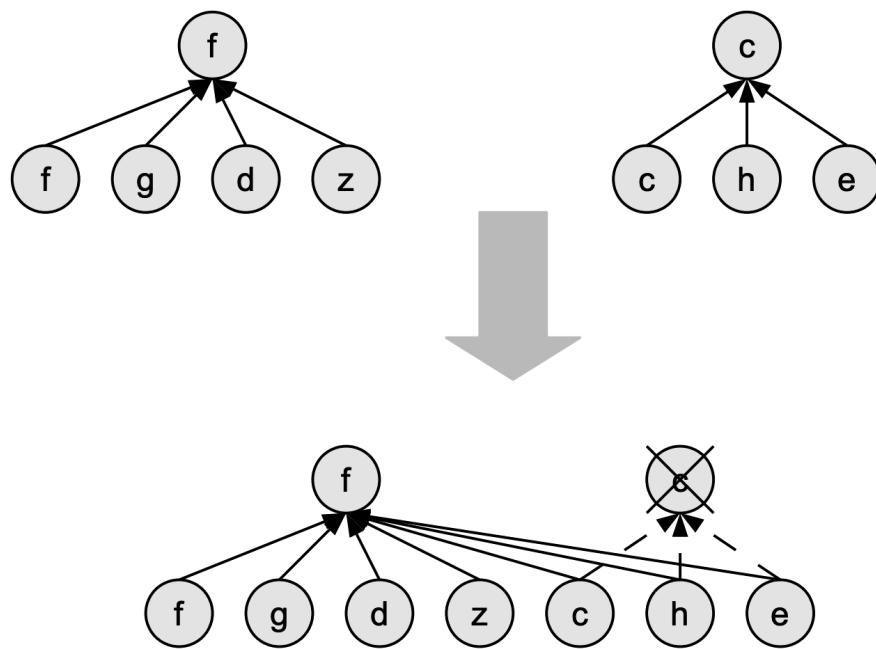
Esempio:

<code>makeSet(i) i=1..6</code>	<table border="1"><tr><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td></tr></table>	1	2	3	4	5	6
1	2	3	4	5	6		
<code>union(1,2)</code>	<table border="1"><tr><td>1, 2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td></tr></table>	1, 2	3	4	5	6	
1, 2	3	4	5	6			
<code>union(3,4)</code>	<table border="1"><tr><td>1, 2</td><td>3, 4</td><td>5</td><td>6</td></tr></table>	1, 2	3, 4	5	6		
1, 2	3, 4	5	6				
<code>union(5,6)</code>	<table border="1"><tr><td>1, 2</td><td>3, 4</td><td>5, 6</td></tr></table>	1, 2	3, 4	5, 6			
1, 2	3, 4	5, 6					
<code>union(1,3)</code>	<table border="1"><tr><td>1, 2, 3, 4</td><td>5, 6</td></tr></table>	1, 2, 3, 4	5, 6				
1, 2, 3, 4	5, 6						
<code>union(1,5)</code>	<table border="1"><tr><td>1, 2, 3, 4, 5, 6</td></tr></table>	1, 2, 3, 4, 5, 6					
1, 2, 3, 4, 5, 6							

## 7.1 QuickFind

Ogni insieme viene rappresentato con un **albero** di altezza uno.

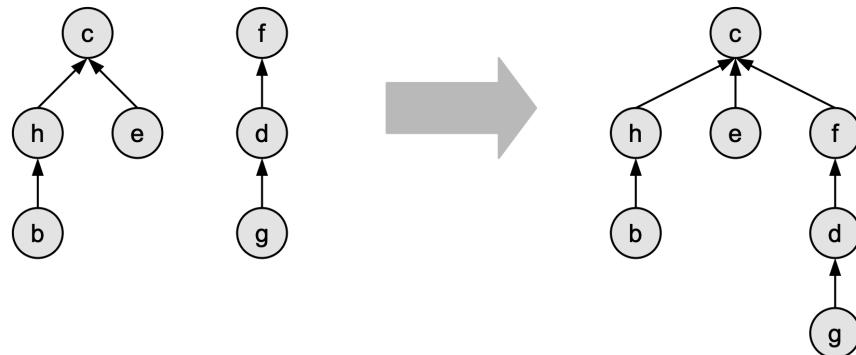
- Le foglie dell'albero contengono gli elementi dell'insieme.
- Il rappresentante è la radice.



## 7.2 QuickUnion

Implementazione basata su foresta.

- Si rappresenta ogni insieme tramite un albero radicato generico.
- Ogni nodo dell'albero contiene l'oggetto e il puntatore al padre.
- Il rappresentante è la radice.



# Riepilogo

	QuickFind	QuickUnion
makeSet	O(1)	O(1)
union	O(n)	O(1)
find	O(1)	O(n)

E' conveniente utilizzare **QuickFind** quando le *union()* sono rare e le *find()* frequenti.

E' conveniente utilizzare **QuickUnion** quando le *find()* sono rare e le *union()* frequenti.

## 8 Divide et Impera

- Divide-et-impera
  - Un problema viene suddiviso in sotto-problemi, che vengono risolti ricorsivamente (top-down).
- Algoritmi greedy
  - Ad ogni passo si fa sempre la scelta che in quel momento appare ottima; le scelte fatte non vengono mai disfatte
- Programmazione dinamica
  - La soluzione viene costruita (bottom-up) a partire da un insieme di sotto-problemi

Tecnica divisa in **3 fasi** fondamentali:

1. **Divide:** Dividi il problema in sotto-problemi indipendenti, di dimensioni *minori*.
2. **Impera:** Risolvi i sotto-problemi ricorsivamente.
3. **Combina:** Unisci le soluzioni dei sottoproblemi per costruire la soluzione del problema di partenza

### 8.1 Algoritmi greedy

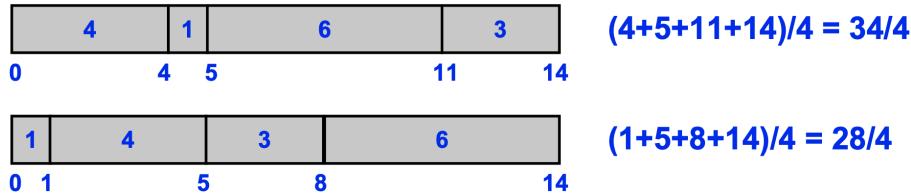
Quando applicare la tecnica greedy?

- Quando è possibile dimostrare che esiste una **scelta ingorda**.
  - Fra le molte scelte possibili, se ne può facilmente individuare una che porta sicuramente alla soluzione ottima.
- Quando il problema ha **sottostruttura ottima**.
  - “Fatta tale scelta, resta un sottoproblema con la stessa struttura del problema principale”.

## 8.2 Algoritmo di scheduling

Algoritmo che si basa in base al tempo medio di esecuzione:

- 1 processore, n job  $p_1, p_2, \dots, p_n$ .
- Ogni job  $p_i$  ha un tempo di esecuzione  $t[i]$ .
- Minimizzare il tempo medio di completamento.



## 8.3 Codifica di Huffman

Questa codifica viene utilizzata per risolvere il problema di compressione, (compressione di un file). Viene utilizzata una tecnica detta **codifica di caratteri**

- Si usa una **funzione di codifica f**:  $f(c) = x$ 
  1.  $c$  è un carattere preso da un alfabeto  $\Sigma$
  2.  $x$  è una rappresentazione binaria del carattere  $c$
  3.  $c$  è rappresentato da  $x$  in modo efficiente
- Una sequenza di caratteri  $c_1 c_2 c_n$  viene codificato con la sequenza di bit  $f(c_1)f(c_2)\dots f(c_n)$
- data una qualsiasi codifica, deve essere sempre possibile decodificarla durante la lettura sequenziale bit-dopo-bit.

Dobbiamo utilizzare una codifica che minimizza la dimensione del nostro file.

### 8.3.1 Codifica a lunghezza fissa

- Possibili car.: 'a'      'b'      'c'      'd'      'e'      'f'
- frequenze:    45%    13%    12%    16%    9%    5%

- Supponiamo di avere un file di  $n$  caratteri.
- Codifica tramite ASCII (8 bit per carattere).
- Codifica basata sull'alfabeto ( 3 bit per carattere).

### 8.3.2 Codifica a lunghezza variabile

- Caratteri:      'a'      'b'      'c'      'd'      'e'      'f'
- Codifica:      0      101      100      111      1101      1100
- Costo totale:  
$$(0.45*1+0.13*3+0.12*3+0.16*3+0.09*4+0.05*4)*n=2.24n$$

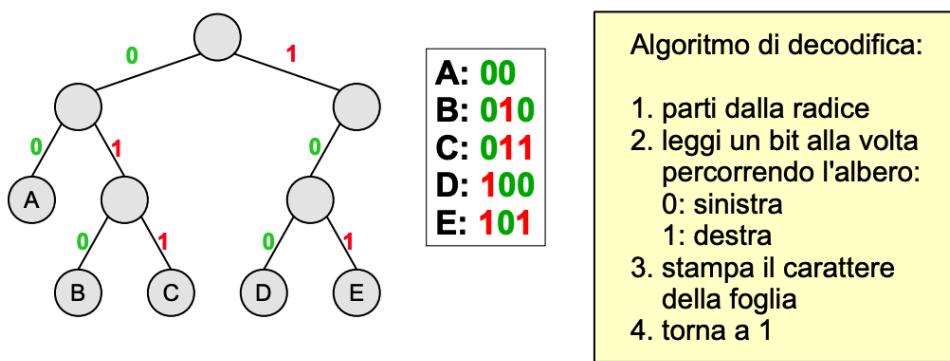
- Codifica a lunghezza variabile
- codice a prefisso (senza prefissi):
  - nessun codice è un prefisso di un altro codice.
  - Condizione richiesta per permettere sempre la decodifica durante la lettura bit-dopo-bit.

In questo modo avendo dei **prefissi univoci**, non appena troviamo una sequenza di bit possiamo risalire alla decodifica della parola. In questo modo **lettere frequenti** saranno composte da **pochi bit**.

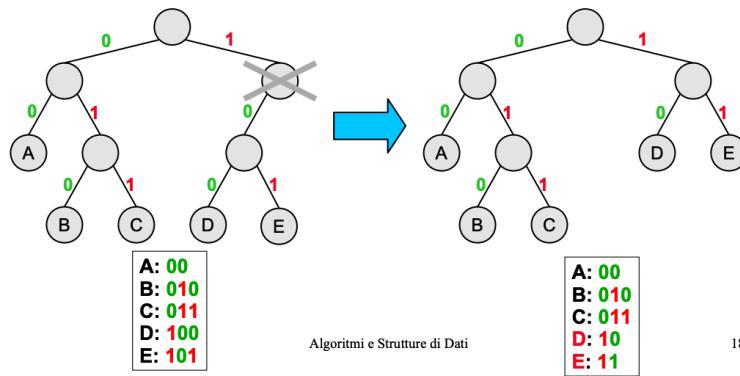
### 8.3.3 Codici di Huffman

## Rappresentazione del codice come un albero binario

- Figlio sinistro: 0      Figlio destro: 1
  - Caratteri dell’alfabeto sulle foglie



Questo esempio per essere ottimizzato deve avere anche un figlio destro al primo livello di profondità.



Il principio del codice di Huffman è:

- **Minimizzare la lunghezza dei caratteri** che compaiono più frequentemente.
  - Assegnare ai caratteri con la frequenza i codici corrispondenti ai percorsi più lunghi all'interno dell'albero.

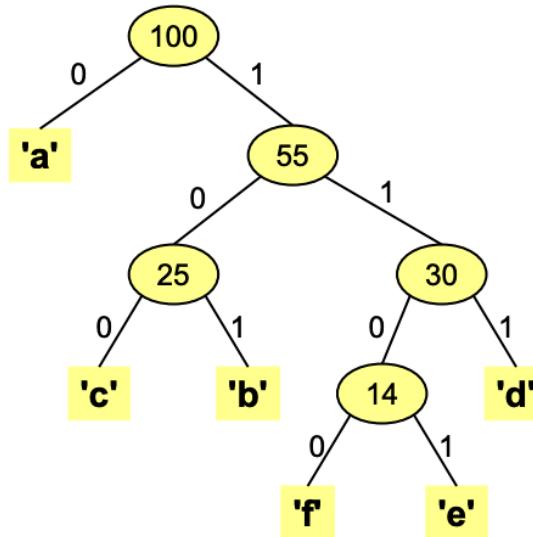
1. Inizialmente costruiamo una lista ordinata di nodi, in cui ogni nodo contiene un carattere e il numero di volte in cui quel carattere compare nel file.

”f” : 5    ”e” : 9    ”c” : 12    ”b” : 13    ”d” : 16    ”a” : 45

2. Rimuovere i due nodi con frequenze minori.
3. Collegarli ad un nodo padre etichettato con la frequenza combinata (sommata).

”c” : 12    ”b” : 13    ”d” : 16    ”a” : 45

4. Aggiungere il nodo combinato alla lista, mantenendola ordinata in base alla frequenza.



### Vantaggi:

- Semplici da programmare
- Solitamente efficienti
- Quando è possibile dimostrare la proprietà di scelta greedy danno la soluzione ottima

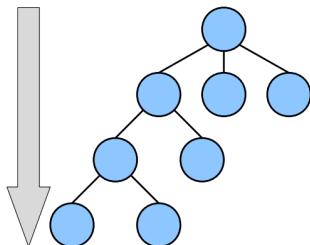
- La soluzione sub-ottima può essere accettabile

**Svantaggi:**

- Non tutti i problemi ammettono una soluzione greedy
- Quindi, in certi casi gli algoritmi greedy non possono essere usati se si vuole la soluzione ottima

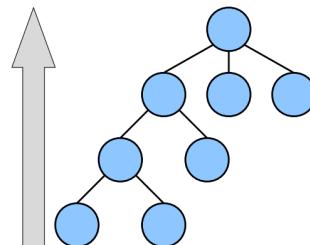
## 9 Programmazione dinamica

- **Divide-et-impera**
  - Tecnica ricorsiva
  - Approccio **top-down**
  - Vantaggiosa quando i sottoproblemi sono **indipendenti**



Algoritmi e Strutture di Dati

- **Programmazione dinamica**
  - Tecnica iterativa
  - Approccio **bottom-up**
  - Vantaggiosa quando ci sono sottoproblemi **ripetuti**



4

1. **Sottostruttura ottimale**, deve essere possibile combinare le soluzioni dei sottoproblemi.
2. **Sottoproblemi ripetuti**, che ricompaiono constantemente.

## 9.1 Distanza di Levenshtein

Tecnica utilizzata dai correttori ortografici. Basata su:

- Concetto di edit distance:
  - Numero di operazioni di “editing” che sono necessarie per trasformare una stringa  $S$  in una nuova stringa  $T$ .
- Transformazioni ammesse:
  - Lasciare immutato il carattere corrente (costo 0).
  - Cancellare un carattere (costo 1).
  - Inserire un carattere (costo 1).
  - Sostituire il carattere corrente con uno diverso (costo 1).
- Dopo ciascuna operazione ci si sposta sul carattere successivo:
  - Si inizia dal primo carattere di  $S$ .

La **distanza di levenshtein** tra  $S[1..n]$  e  $T[1..m]$  è il **costo minimo** tra tutte le sequenze di operazioni di editing che trasformano  $S$  in  $T$ .

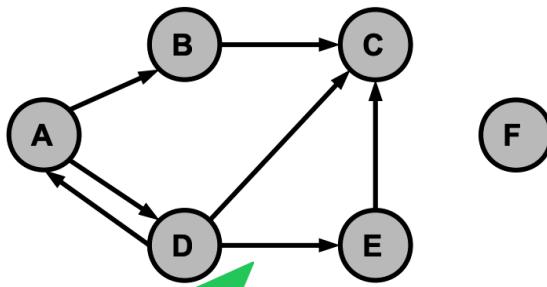
### Esempio:

- Determinare il numero minimo di operazioni di editing necessarie per trasformare il prefisso  $S[1..i]$  di  $S$  nel prefisso  $T[1..j]$  di  $T$ .
- La definizione della soluzione è data da  $L[1..j]$ . - La distanza di Levenshtein tra  $S[1..n]$  e  $T[1..m]$  è il valore  $L[n, m]$ .

# 10 Grafi

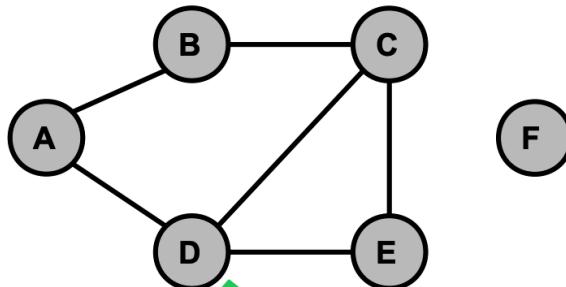
## 10.1 Grafici orientati e non orientati

- Un **Grafico orientato**  $\mathbf{G}$  è una coppia  $(V, E)$  dove:
  - Insieme finito dei **vertici**  $\mathbf{V}$
  - Insieme degli **archi**  $\mathbf{E}$ : relazione binaria tra vertici



$$V = \{A, B, C, D, E, F\}$$
$$E = \{(A,B), (A,D), (B,C), (D,C), (E,C), (D,E), (D,A)\}$$

- Un **grafo non orientato**  $\mathbf{G}$  è una coppia  $(V, E)$  dove:
  - Insieme finito dei **vertici**  $\mathbf{V}$
  - Insieme degli **archi**  $\mathbf{E}$ : coppie non ordinate



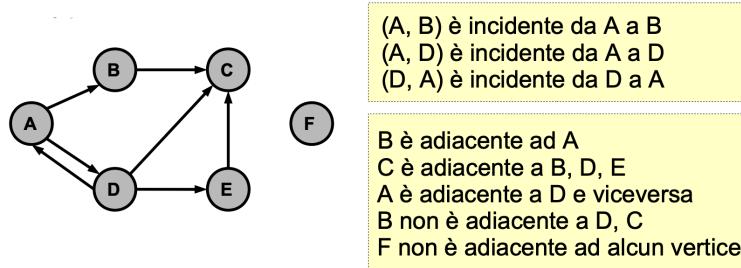
$$V = \{A, B, C, D, E, F\}$$
$$E = \{\{A,B\}, \{A,D\}, \{B,C\}, \{C,D\}, \{C,E\}, \{D,E\}\}$$

## 10.2 Problemi sui grafi

- Visite
  - Visite in ampiezza
  - Visite in profondità
- Alberi di copertura minimi
- Cammini minimi
  - Da singola sorgente
  - Fra tutte le coppie dei vertici

### 10.2.1 Incidenza e adiacenza

- In un grafo orientato l'arco  $(v,w)$  è **incidente** da  $v$  a  $w$
- Un vertice  $w$  è adiacente a  $v$  se e solo se  $(v, w) \in E$
- In un grafo non orientato la relazione di adiacenza tra vertici è simmetrica



- `NumVertici() → intero`
- `NumArchi() → intero`
- `grado(vertice v) → intero`
- `archiIncidenti(vertice v) → (arco, arco, ... arco)`
- `estremi(arco e) → (vertice, vertice)`
- `opposto(vertice x, arco e) → vertice`
- `sonoAdiacenti(vertice x, vertice y) → booleano`
- `aggiungiVertice(vertice v)`
- `aggiungiArco(vertice x, vertice y)`
- `rimuoviVertice(vertice v)`
- `rimuoviArco(arco e)`

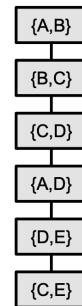
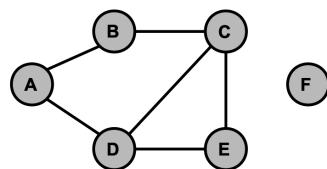
$n = \text{vertici}$

$m = \text{numero archi}$

### 10.3 Rappresentazioni di grafi

- Liste di archi:

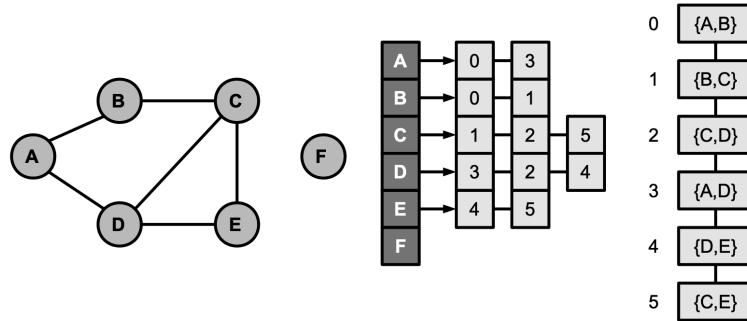
- grado =  $O(m)$
- archiIncidenti =  $O(m)$
- sonoAdiacenti =  $O(m)$
- aggiungiVertice =  $O(1)$
- aggiungiArco =  $O(1)$
- rimuoviVertice =  $O(m)$
- rimuoviArco =  $O(1)$



$\delta = \text{grado}$

- Liste di incidenza

- grado =  $O(\delta(n))$
- archiIncidenti =  $O(\delta(n))$
- sonoAdiacenti =  $O(\min\delta(x), \delta(y))$
- aggiungiVertice =  $O(1)$
- aggiungiArco =  $O(1)$
- rimuoviVertice =  $O(m)$
- rimuoviArco =  $O(\delta(x) + \delta(y))$

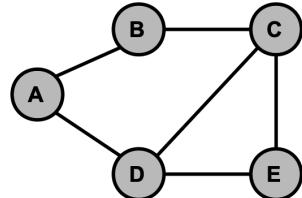


- Matrice di adiacenza

- grado =  $O(n)$
- archiIncidenti =  $O(n)$
- sonoAdiacenti =  $O(1)$
- aggiungiVertice =  $O(n^2)$
- aggiungiArco =  $O(1)$
- rimuoviVertice =  $O(n^2)$
- rimuoviArco =  $O(1)$

$$M(u, v) = \begin{cases} 1 & \text{se } \{u, v\} \in E \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases}$$

Spazio:  $\Theta(|V|^2)$



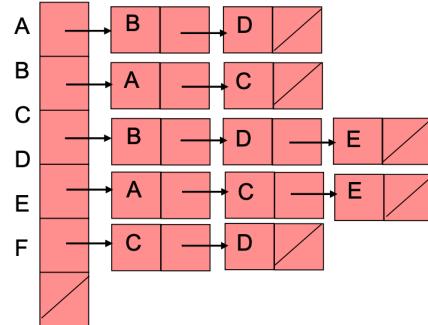
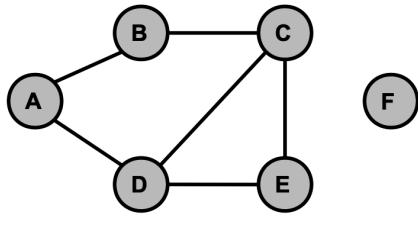
$$M = \begin{pmatrix} A & B & C & D & E & F \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ B & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ C & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ D & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ E & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ F & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

- Liste di adiacenza

- grado =  $O(\delta(v))$
- archiIncidenti =  $O(\delta(v))$
- sonoAdiacenti =  $O(\min\delta(x), \delta(y))$
- aggiungiVertice =  $O(1)$
- aggiungiArco =  $O(1)$
- rimuoviVertice =  $O(m)$
- rimuoviArco =  $O(\delta(x) + \delta(y))$

Spazio:  $\Theta(|V|+|E|)$

$$v.\text{adj} = \{ w \mid \{v, w\} \in E \}$$

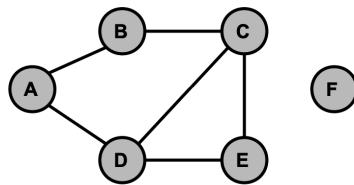


## 10.4 Grafi pesati

In alcuni casi ogni arco ha un **peso** (o **costo**) associato. Il costo può essere determinato tramite una funzione di costo  $c: E \rightarrow R$ , dove  $R$  è l'insieme dei numeri reali. Quando tra due vertici non esiste un arco, si dice che il costo è **infinito**.

## 10.5 Grado

In un **grafo non orientato**, il **grado** di un vertice è il **numero di archi** che partono da esso.

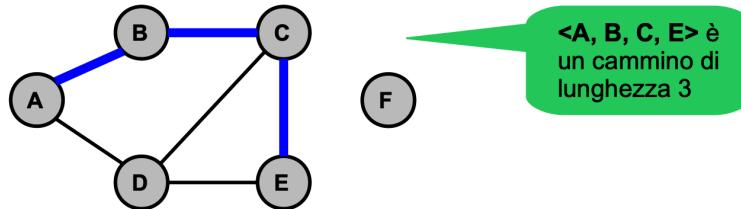


A, B ed E hanno grado 2  
C e D hanno grado 3  
F ha grado 0

- In un **grafo orientato**, il grado entrante (uscente) di un vertice è il **numero di archi incidenti** in (da) esso
- In un **grafo orientato** il grado di un vertice è la **somma** del suo grado entrante e del suo grado uscente

## 10.6 Cammini

La lunghezza del cammino è il numero di archi attraversati.

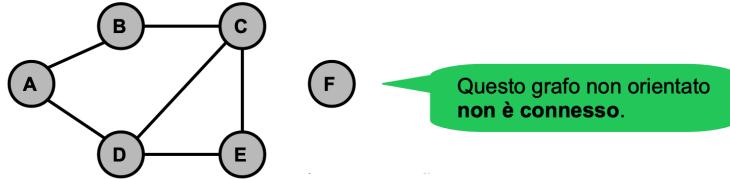


<A, B, C, E> è  
un cammino di  
lunghezza 3

Un cammino si dice **semplice** se tutti i suoi vertici sono **distinti** (compaiono una sola volta nella sequenza).

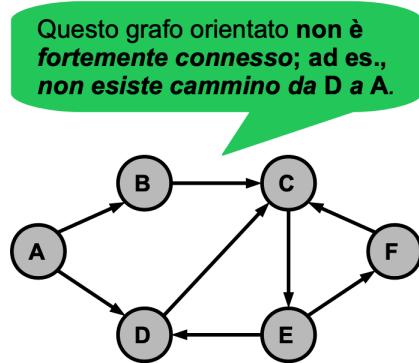
## 10.7 Grafi connessi

Se  $G$  è un grafo **non orientato**, diciamo che  $G$  è **connesso** se esiste un cammino da ogni vertice ad ogni altro vertice.



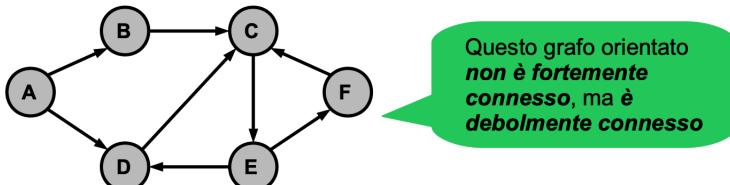
### 10.7.1 Grafo fortemente connesso

Se  $G$  è un grafo **orientato**, diciamo che  $G$  è **fortemente connesso** se esiste un cammino da ogni vertice ad ogni altro vertice.



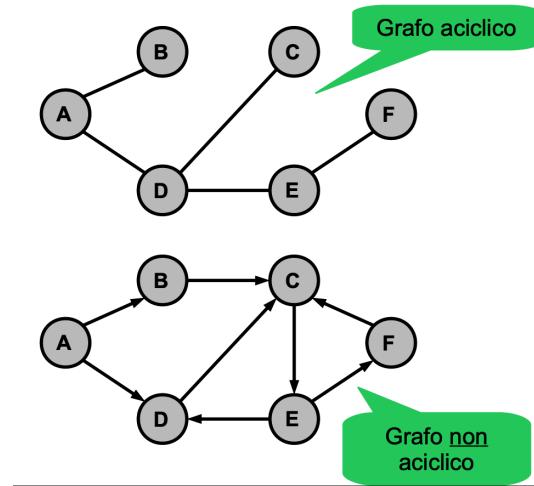
### 10.7.2 Grafo debolmente connesso

Se  $G$  è un grafo **orientato** che non è fortemente connesso, ma la sua versione non orientata è connessa, diciamo che  $G$  è **debolmente connesso**.



## 10.8 Grafi aciclici

Un grafo senza cicli semplici è detto **aciclico**. Un grafo orientato aciclico è chiamato **DAG** (Directed Acyclic Graph).



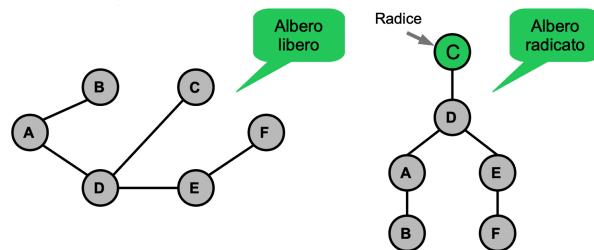
## 10.9 Grafo completo

Un **grafo non orientato completo** è un grafo non orientato che ha un arco tra ogni coppia di vertici.



## 10.10 Alberi

Un **albero libero** è un grafo non orientato connesso, aciclico. Se un vertice è detto radice, otteniamo un **albero radicato**



# 11 Algoritmi di Visita di grafi

- **Visita in ampiezza** (breadth-first search)
  - Visita i nodi “espandendo” la frontiera fra nodi scoperti / da scoprire
  - Es: Cammini di lunghezza minima da singola sorgente
- **Visita in profondità** (depth-first search)
  - Visita i nodi andando il “più lontano possibile” nel grafo
  - Es: Componenti strettamente connesse, ordinamento topologico

## 11.0.1 Vertici del grafo

Ogni vertice del grafo può essere:

- **inesplorato:** Il vertice non è ancora stato incontrato.
- **aperto:** l'algoritmo ha incontrato il vertice la prima volta.
- **chiuso:** il vertice è stato visitato completamente (tutti gli archi incidenti sono stati esplorati).

## 11.1 Algoritmo di visita generico

```
algoritmo visita(G, s)-albero
    rendi "non marcati" tutti i vertici
    T := s
    F := { s }
    "marca" il vertice s
    while (F ≠ Ø) do
        u := F.extract()
        "visita il vertice u"
        for each v adiacente a u do
            if (v non è marcato) then
                marca il vertice v
                T := T ∪ v
                F.insert(v)
                v.parent := u
            endif
        endfor
    endwhile
    return T
```

- $F$  è l'insieme  
**frontiera** (o **frangia**)
- Il funzionamento di  
**extract()** e **insert()**  
non è specificato
- $T$  è l'albero che  
viene costruito dalla  
visita
- $v.parent$  è il padre di  
 $v$  nell'albero  $T$

### 11.1.1 Complessità

- $O(n + m)$  liste di adiacenza
- $O(n^2)$  matrice di adiacenza

## 11.2 Algoritmo di visita in ampiezza

- Visitare i nodi a distanze crescenti dalla sorgente
- Generare un albero BF (breadth-first), cioè un albero contenente tutti i vertici
- Calcolare la distanza minima da  $s$  a tutti i vertici raggiungibili

```

algoritmo BFS(Grafo G, vertice s)-albero
    for each v in V do v.mark := false
    T := s
    F := new Queue()
    F.enqueue(s)
    s.mark := true
    s.dist := 0
    while (F ≠ Ø) do
        u := F.dequeue()
        "visita il vertice u"
        for each v adiacente a u do
            if (not v.mark) then
                v.mark := true
                v.dist := u.dist+1
                F.enqueue(v)
                v.parent := u
        endif
    endfor
    endwhile
    return T
  
```

- Insieme  $F$  gestito tramite una coda
- $v.mark$  è la marcatura del nodo  $v$
- $v.dist$  è la distanza del nodo  $v$  dal vertice  $s$

11

## 11.3 Algoritmo di visita in profondità

- Utilizzata per coprire l'intero grafo, non solo i nodi raggiungibili da una singola sorgente (diversamente da BFS)
- Informazioni addizionali sul tempo di visita

```

algoritmo DFS-visit(vertice u)
    u.mark := gray;
    time := time+1;
    u.dt := time;
    for each v adiacente a u do
        if (v.mark = white) then
            v.parent := u;
            DFS-visit(v);
        endif
    endfor
    "visita il vertice u"
    time := time+1;
    u.ft := time;
    u.mark := black;
  
```

- Nodi bianchi = **inesplorati**
- Nodi grigi = **aperti**
- Nodi neri = **chiusi**

### 11.3.1 Proprietà della visita DFS

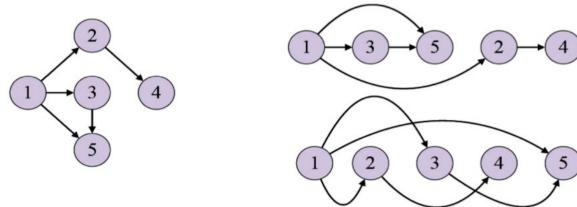
In una qualsiasi visita in profondità per ogni coppia di vertici  $u, v$  **una sola** delle seguenti condizioni è vera:

1. Gli intervalli  $[u.dt, u.ft]$  e  $[v.dt, v.ft]$  sono disgiunti (non sono discendenti)
2. L'intervallo  $[u.dt, u.ft]$  è interamente contenuto in  $[v.dt, v.ft]$  ( $u$  è discendente di  $v$ )
3. L'intervallo  $[v.dt, v.ft]$  è interamente contenuto in  $[u.dt, u.ft]$  ( $v$  è discendente di  $u$ )

### 11.4 Ordinamento topologico

Dato un DAG  $G$  (direct acyclic graph), un ordinamento topologico su  $G$  è un ordinamento lineare dei suoi vertici tale per cui:

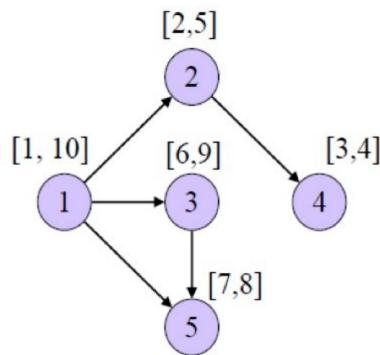
- Se  $G$  contiene l'arco  $(u, v)$ , allora  $u$  compare prima di  $v$  nell'ordinamento
- Per transitività, ne consegue che se  $v$  è raggiungibile da  $u$ , allora  $u$  compare prima di  $v$  nell'ordinamento



#### 11.4.1 Algoritmo per ordinamento topologico

Algoritmo:

1. Si effettua una DFS
2. L'operazione di visita aggiunge il nodo alla testa di una lista "at finish time"
3. Restituire la lista di vertici



### 11.5 Collegare elementi minimizzando vincoli

Minimizzare la quantità di filo elettrico per collegare fra loro i diversi componenti.

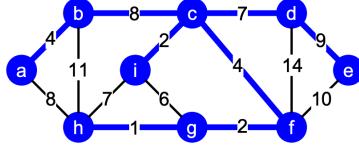
- albero di copertura (di peso) minimo.
- albero di connessione (di peso) minimo.
- minimum spanning tree.

#### 11.5.1 Albero di copertura (spanning tree)

Dato un grafo  $G = (V, E)$  non orientato e connesso, un albero di copertura di  $G$  è un sottografo  $T = (V, E_T)$  tale che:

- $T$  è un albero
- $E_T \subseteq E$

- $T$  contiene tutti i nodi di  $G$



Il **Minimum Spanning Tree** non è necessariamente unico.

## 11.6 Algoritmo generico

- Vediamo:
  - Un algoritmo **greedy** generico.
  - Due istanze di questo algoritmo: **Kruskal** e **Prim**
- L'idea è di **accrescere** un sottoinsieme  $T$  di archi in modo tale che venga rispettata la seguente condizione:
  - $T$  è un sottoinsieme di qualche albero di copertura minima
- Un arco  $u, v$  è detto **sicuro** per  $T$  se  $T \cup \{u, v\}$  è ancora un sottoinsieme di qualche MST

```

Tree Generic-MST(Grafo G=(V,E,w))
  Tree T ← Albero vuoto
  while T non forma un albero di copertura do
    trova un arco sicuro {u, v}
    T ← T ∪ {u, v}
  endwhile
  return T

```

- **Archi blu**
  - sono gli archi che fanno parte del MST.
- **Archi rossi**
  - sono gli archi che non fanno parte del MST

Per caratterizzare gli archi sicuri dobbiamo introdurre alcune definizioni:

- Un **taglio**  $(S, V - S)$  di un grafo non orientato  $G = (V, E)$  è una partizione di  $V$  in due sottoinsiemi disgiunti

- Un arco  $u, v$  **attraversa il taglio** se  $u \in S, v \in V - S$
- Un taglio **rispetta** un insieme di archi  $T$  se nessun arco di  $T$  attraversa il taglio.
- Un arco che attraversa un taglio è **leggero** se il suo peso è minimo fra i pesi degli archi che attraversano un taglio.

### 1. Regola del taglio

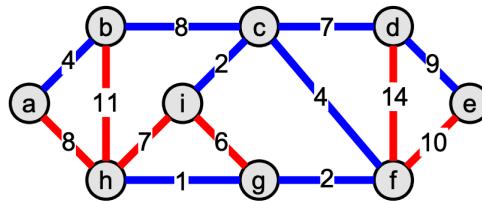
- Scegli un taglio in  $G$  che **non contenga archi blu**. Tra tutti gli archi non colorati che attraversano il taglio seleziona un arco di costo minimo e coloralo di blu

### 2. Regola del ciclo

- Scegli un ciclo semplice in  $G$  che **non contenga archi rossi**. Tra tutti gli archi non colorati del ciclo, seleziona un arco di costo massimo e coloralo di rosso

### 3. Metodo greedy

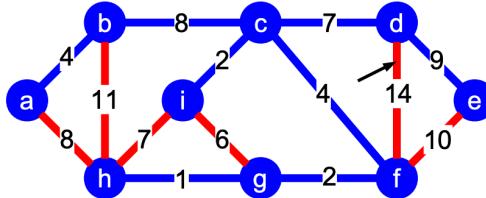
- Costruisce un MST applicando, ad ogni passo, una delle due regole precedenti (una qualunque, purché si possa usare)



#### 11.6.1 Algoritmo di Kruskal

- Ingrandire sottoinsiemi disgiunti di un albero di copertura minima connettendoli fra di loro fino ad avere l'albero finale
  - Inizialmente la **foresta di copertura** è composta da  $n$  alberi, uno per ciascun nodo, e nessun arco.
- Si considerano gli archi in ordine non decrescente di peso

- L'algoritmo è greedy perché ad ogni passo si aggiunge alla foresta un arco con il peso minimo



**Costo computazionale:**

$n$  = vertici

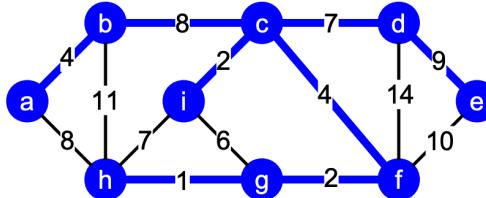
$m$  = numero archi

$$O(m \log n)$$

## 11.7 Algoritmo di Prim

L'algoritmo di **Prim** procede mantenendo in un singolo albero  $T$  che viene fatto via via “crescere”.

- L'albero parte da un nodo arbitrario  $r$  (la **radice**) e cresce fino a quando ricopre tutti i vertici.
- Ad ogni passo viene aggiunto l'arco di peso minimo che collega un nodo già raggiunto dell'albero con uno non ancora raggiunto



**Costo computazionale:**

$n$  = vertici

$m$  = numero archi

$$O(m \log n)$$

## 12 Cammini minimi

Consideriamo un grafo orientato  $G = (V, E)$  in cui ad ogni arco  $(x, y) \in E$  sia associato un costo  $w(x, y)$ .

Data una coppia di nodi  $v_0$  e  $v_k$ , vogliamo trovare (se esiste) un cammino  $\pi_{v_0 v_k}^*$  di costo minimo tra tutti i cammini che vanno da  $v_0$  a  $v_k$

**Problemi simili da risolvere:**

### 1. Cammino di costo minimo fra una singola coppia di nodi $u$ e $v$

- Determinare, se esiste, un cammino di costo minimo  $\pi_{uv}^*$  da  $u$  verso  $v$ .

### 2. Single-source shortest path

- Determinare cammini di costo minimo da un nodo sorgente  $s$  a tutti i nodi raggiungibili da  $s$ .

### 3. All-pairs shortest paths

- Determinare cammini di costo minimo tra ogni coppia di nodi  $u, v$

#### 12.0.1 Proprietà (sottostruttura ottima)

Sia  $G = (V, E)$  un grafo orientato con funzione costo  $w$ ; allora ogni sotto-cammino di un cammino di costo minimo in  $G$  è a sua volta un cammino di costo minimo.

### 12.1 Condizioni di Bellman Ford

- Per ogni arco  $(u, v)$  e per ogni vertice  $s$ , vale la seguente diseguaglianza

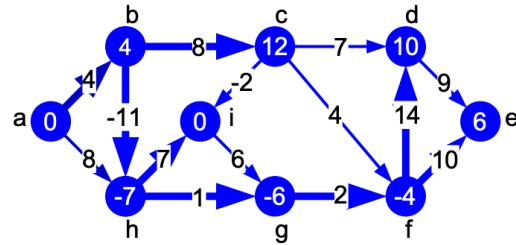
$$d_{sv} \leq d_{su} + w(u, v)$$

Dalla condizione di **Bellman** si può dedurre che l'arco  $(u, v)$  fa parte di un cammino di **costo minimo**  $\pi_{sv}^*$  se e solo se:

$$d_{sv} = d_{su} + w(u, v)$$

- Supponiamo di mantenere una stima  $D_{sv} \leq d_{sv}$  della lunghezza del cammino di costo minimo tra  $s$  e  $v$ .
- Effettuiamo dei passi di “rilassamento”, riducendo progressivamente la stima finché si ha  $D_{sv} = d_{sv}$ .

**if**( $D_{su} + w(u, v) < D_{sv}$ )**then** $D_{sv} \leftarrow D_{su} + w(u, v)$



### Costo computazionale:

$n$  = numero archi

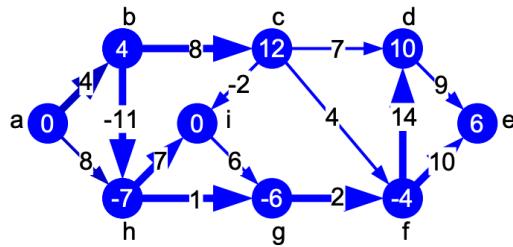
$m$  = numero vertici

$$O(nm)$$

## 12.2 Dijkstra

Determina i cammini di **costo minimo** da singola sorgente nel caso in cui tutti gli archi abbiano costo  $\geq 0$ .

- Sia  $G = (V, E)$  un grafo orientato con funzione costo  $w$ .
  - I costi degli archi devono essere  $\geq 0$ .
- Sia  $T$  una parte dell'albero dei cammini di costo minimo radicato in  $s$ 
  - $T$  rappresenta porzioni di cammini di costo minimo che partono da  $s$ .
- Allora l'arco  $(u, v)$  con  $u \in V(T)$  e  $v \notin V(T)$  che minimizza la quantità  $d_{su} + w(u, v)$  appartiene ad un cammino minimo da  $s$  a  $v$ .



## 12.3 Algoritmo Dijkstra

```

double[1..n] Dijkstra(Grafo G=(V,E,w), int s)
    int n ← G.numNodi();
    int pred[1..n], v, u;
    double D[1..n];
    for v ← 1 to n do
        D[v] ← +∞;
        pred[v] ← -1;
    endfor
    D[s] ← 0;
    CodaPriorita<int, double> Q; Q.insert(s, D[s]);
    while (not Q.isEmpty()) do
        u ← Q.find(); Q.deleteMin();
        for each v adiacente a u do
            if (D[v] == +∞) then
                D[v] ← D[u] + w(u,v);
                Q.insert(v, D[v]);
                pred[v] ← u;
            elseif (D[u] + w(u,v) < D[v]) then
                Q.decreaseKey(v, D[v] - D[u] - w(u,v));
                D[v] ← D[u] + w(u,v);
                pred[v] ← u;
            endif
        endfor
    endwhile
    return D;
  
```

*Trova e rimuovi il nodo con distanza minima*

*Somiglia all'algoritmo di Prim (MST), ma usa una priorità diversa*

*Rendi  $D[u]+w(u,v)$  la nuova distanza di  $v$  da  $s$*

### 12.3.1 Costo computazionale:

- L'inizializzazione ha costo  $O(n)$ .
- Le operazioni  $find()$  e  $deleteMin()$  hanno costo  $O(\log n)$  e sono eseguite al più  $n$  volte.
  - Una volta che un nodo è stato estratto dalla coda di priorità non verrà più reinserito.
- Le operazioni  $insert()$  e  $decreaseKey()$  hanno costo  $O(\log n)$  e sono eseguite al più  $m$  volte.
  - Una volta per ogni arco.
- Totale:  $O((n+m) \log n) = O(m \log n)$  se tutti i nodi sono raggiungibili dalla sorgente.

### Costo computazionale:

$n$  = numero archi

$m$  = numero vertici

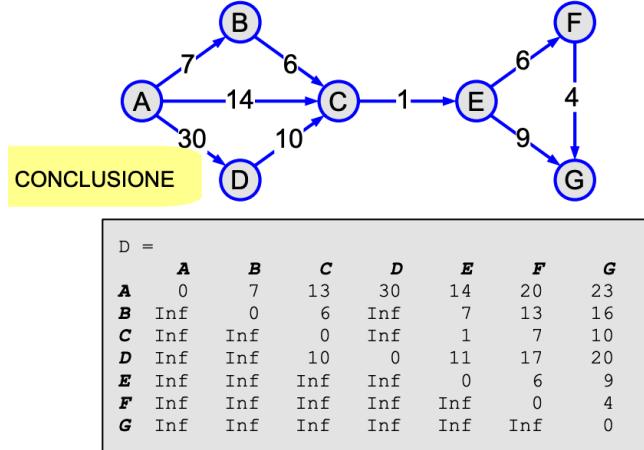
$$O(m \log n)$$

## 12.4 Algoritmo di Floyd e Warshall

- Si può applicare a grafi orientati con costi arbitrari (anche negativi), purché non ci siano cicli negativi
- Sia  $V = \{1, 2, \dots, n\}$
- Sia  $D_{xy}^k$  la distanza minima dal nodo  $x$  al nodo  $y$ , nell'ipotesi in cui gli eventuali nodi intermedi possano appartenere esclusivamente all'insieme  $\{1, \dots, k\}$
- La soluzione al nostro problema è  $D_{xy}^n$  per ogni coppia di nodi  $x$  e  $y$ .

$$D_{xy}^k = \min\{D_{xy}^{k-1}, D_{xk}^{k-1} + D_{ky}^{k-1}\}$$

Esempio:



Costo computazionale:

$$O(n^3)$$

## 12.5 Algoritmo di FloydWarshall

```

double[1..n,1..n] FloydWarshall2( G=(V,E,w) )
    int n ← G.numNodi();
    double D[1..n, 1..n];
    int x, y, k, next[1..n, 1..n];
    for x ← 1 to n do
        for y ← 1 to n do
            if (x == y) then D[x,y] ← 0;
            elseif ((x,y) ∈ E) then D[x,y] ← w(x,y);
            else D[x,y] ← +∞;
            endif
        endfor
    endfor
    for k ← 1 to n do
        for x ← 1 to n do
            for y ← 1 to n do
                if (D[x,k] + D[k,y] < D[x,y]) then
                    D[x,y] ← D[x,k] + D[k,y];
                endif
            endfor
        endfor
    endfor
    return D;

```

## 12.6 Ricostruzione dei cammini

- Per ricostruire i cammini di costo minimo possiamo usare una matrice dei successori  $next[x, y]$  di  $n * n$  elementi.
  - $next[x, y]$  è l'indice del secondo nodo attraversato dal cammino di costo minimo che va da  $x$  a  $y$  (il primo nodo di tale cammino è  $x$ , l'ultimo è  $y$ ).

Se non sono presenti pesi negativi utilizzare **Dijkstra**, altrimenti utilizzare **Bellman Ford**.

## 12.7 Teoria della NP-completezza

**P** indica la complessità polinomiale.

- Consideriamo un problema  $Q$  come una relazione:

$$Q \subseteq I \times S$$

- $I$  è l'insieme delle istanze di ingresso.
- $S$  è l'insieme delle soluzioni.
- Possiamo immaginare  $Q$  come un predicato che, dato in ingresso una istanza di input  $x \in I$  e una soluzione  $s \in S$ , restituisce:
  - 1 se  $(x, s) \in Q$  ( $s$  è soluzione del problema  $Q$  sull'istanza  $x$ )
  - 0 altrimenti ( $s$  non è soluzione del problema  $Q$  sull'istanza  $x$ )
- Data una funzione  $f(n)$ , chiamiamo  $TIME(f(n))$  (risp.  $SPACE(f(n))$ ) l'insieme di tutti i problemi decisionali che possono essere risolti in tempo (risp. in spazio)  $O(f(n))$ .
- **TIME** indica un insieme di problemi

### 12.7.1 Classi di complessità

- La **classe P** è la classe dei problemi risolvibili in **tempo polinomiale** nella dimensione  $n$  dell'istanza di ingresso:

$$P = \bigcup_{c=0}^{\infty} TIME(n^c)$$

- La **classe PSPACE** è la classe dei problemi risolvibili in **spazio polinomiale** nella dimensione  $n$  dell'istanza di ingresso:

$$PSPACE = \bigcup_{c=0}^{\infty} SPACE(n^c)$$

- La **classe EXPTIME** è la classe dei problemi risolvibili in **tempo esponenziale** nella dimensione  $n$  dell'istanza di ingresso:

$$EXPTIME = \bigcup_{c=0}^{\infty} TIME(2^{n^c})$$

Se un problema è in  $P$  allora esegue una quantità di operazioni polinomiali.

- Un algoritmo che richiede tempo polinomiale riuscirà al più ad accedere ad un numero polinomiale di locazioni di memoria diverse, quindi:

$$P \subseteq PSPACE$$

- Poiché  $n^c$  locazioni di memoria possono trovarsi al più in  $2^{n^c}$  stati diversi, si ha anche:

$$PSPACE \subseteq EXPTIME$$

- Non è noto se le inclusioni di cui sopra sono strette (non si sa se  $P \subset PSPACE$  o se  $PSPACE \subset EXPTIME$ ), ma una delle due inclusioni è stretta! (in quanto si sa che  $P \subset EXPTIME$ )

### 12.7.2 Verificare vs Certificare

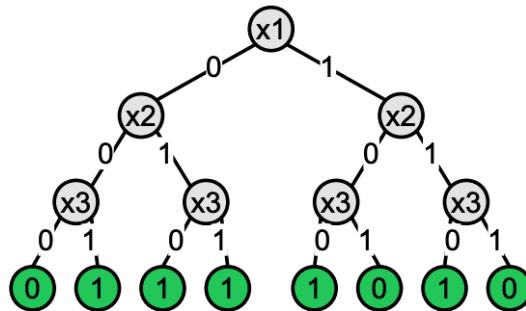
- Come visto in precedenza, nei problemi di decisione siamo interessati a sapere se una istanza  $x$  del problema verifica una certa proprietà.
- Spesso però siamo anche interessati a conoscere un qualche oggetto  $y$ , che dipende da  $x$  e dal problema da risolvere, che possa **certificare** il fatto che  $x$  gode di tale proprietà.

Informalmente **NP** è la classe dei **problemi decisionali** che ammettono **certificati verificabili** in tempo polinomiale.

Un algoritmo decisionale **non deterministico**, invece, oltre alle normali istruzioni può eseguire istruzioni del tipo "indovina  $Z \in S$ ".

- Usando il non determinismo si può risolvere il problema della soddisficiabilità in tempo lineare.
- Nota: Un algoritmo non deterministico può essere rappresentato da un **albero di decisione**. l'algoritmo restituisce 1 se c'è almeno una foglia che restituisce 1.

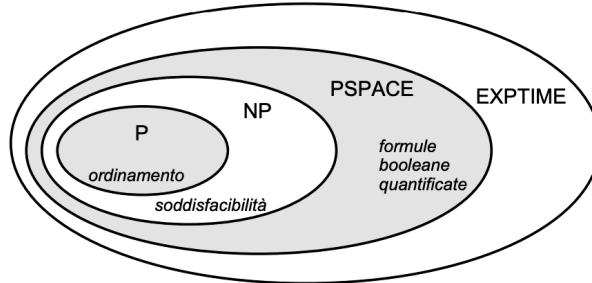
$$(x_1 \vee x_2 \vee x_3) \wedge (\bar{x}_1 \vee \bar{x}_3)$$



La **classe NP** è la classe dei problemi risolvibili in **tempo polinomiale** non deterministico nella dimensione  $n$  dell'istanza di ingresso:

$$NP = \bigcup_{c=0}^{\infty} NTIME(n^c)$$

### 12.7.3 Gerarchia della complessità



Delle inclusioni qui sotto **almeno una** è propria:

$$P \subseteq NP \subseteq PSPACE \subseteq EXPTIME$$

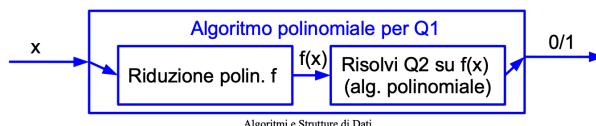
La **classe NP completa**, indica i problemi **più difficili** della classe *NP*. Questi tipi di problemi restituiscono un valore **True** o **False**.

### 12.7.4 riducibilità polinomiale

- La soddisfattibilità di espressioni booleane è riducibile polinomialmente nella verifica di verità di formule booleane quantificate.
  - Consideriamo l'espressione booleana  $E$  che contiene le variabili  $x_1, \dots, x_n$
  - Consideriamo  $f$  tale che restituisce una formula booleana quantificata così definita:  $f(E) = \exists x_1 \dots \exists x_n. E$
  - Tale trasformazione ha costo lineare e abbiamo che:  
 $E$  è soddisfacibile se e solo se  $f(E) = \exists x_1 \dots \exists x_n. E$  è vera.

### 12.7.5 Implicazioni della riducibilità polinomiale

Effettuo una riduzione polinomiale per rendere risolvibile il problema:



## 12.8 NP completezza

- Un problema decisionale  $Q$  si dice **NP-arduo** se ogni problema  $W \in NP$  è riducibile polinomialmente a  $Q$ .
- Un problema decisionale  $Q$  si dice NP-completo se appartiene alla classe  $NP$  ed è NP-arduo.
- **Nota:** se un qualunque problema decisionale  $NP$  completo appartenesse alla classe  $P$ , allora  $P = NP$ :
  - **Sarebbe un disastro!**
    - \* Il problema della **decifratura** di un documento crittografato sarebbe polinomiale (quindi eseguibile in tempi “ragionevoli”).
    - \* Infatti, se l’algoritmo di **cifratura** (polinomiale con chiave di cifratura) è noto, allora esiste un certificato polinomiale per il problema della decifratura: la password di cifratura!

Il **problema della fermata limitata** verifica se un programma termina in  $k$  passi.